

**PERANCANGAN SISTEM NAVIGASI *AUTONOMOUS MOBILE*  
*ROBOT* MENGGUNAKAN RADAR ULTRASONIK MULTISENSOR  
UNTUK APLIKASI *OBSTACLE AVOIDANCE***

*(Design of Autonomus Mobile Robot Using Multisensor Ultrasonik Radar for The  
Obstacle Avoidance aplications)*

**TUGAS AKHIR**

Diajukan sebagai salah satu syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik pada Fakultas  
Elektro dan Komunikasi Institut Teknologi Telkom

Disusun oleh:

**PRIMA ADE FURIYANTI**

**115080130**



**INSTITUT TEKNOLOGI  
TELKOM**

**FAKULTAS ELEKTRO DAN KOMUNIKASI  
INSTITUT TEKNOLOGI TELKOM  
BANDUNG**

**2013**